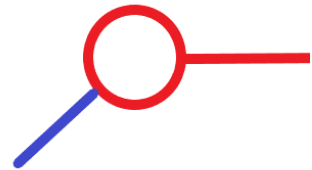


Rapport de séance n°4

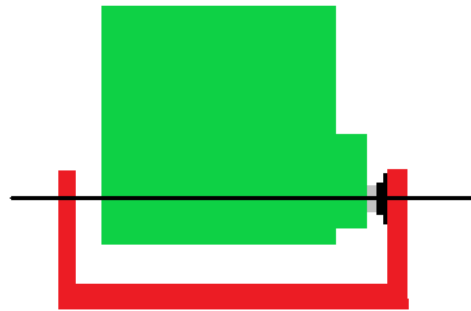
Thomas PRADINAT
Projet Absolem
12/12/2023

Le but de cette séance était de commencer la modélisation d'une autre articulation du bras.

Il s'agit d'une articulation effectuant un pivot dans le plan du bras



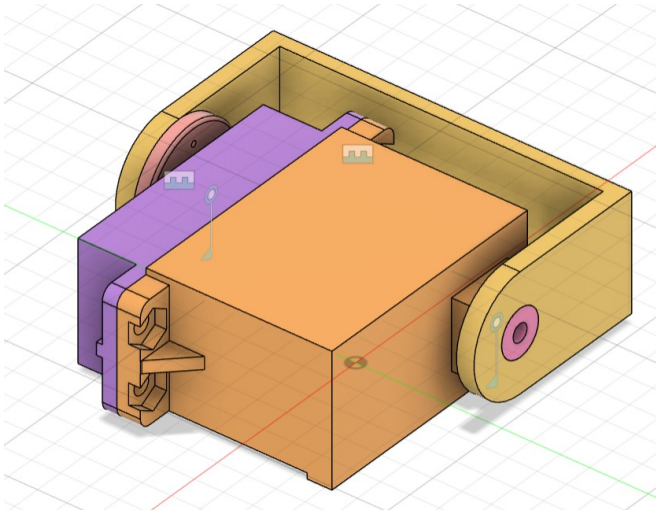
La principale difficulté est que le servomoteur ne fonctionne pas par arrachement. Il faut donc que la pièce qu'il anime soit accrochée au moteur par ces deux extrémités, comme ici :



Pour créer un axe de l'autre côté du servo, il faut placer un roulement à bille sur un axe relié au moteur, comme ici :



Cette pièce a donc été commandée et la modélisation de l'articulation a commencé en reprenant le servomoteur modélisé précédemment :



La suite du projet est de :

- continuer la modélisation de l'articulation
- commencer les impressions et le montage une fois que les roulements à billes des articulations seront arrivés.